

## PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 2001-103366

(43)Date of publication of application : 13.04.2001

(51)Int.Cl. H04N 5/235  
G03B 7/097  
H04N 5/335

(21)Application number : 11-274400 (71)Applicant : MINOLTA CO LTD

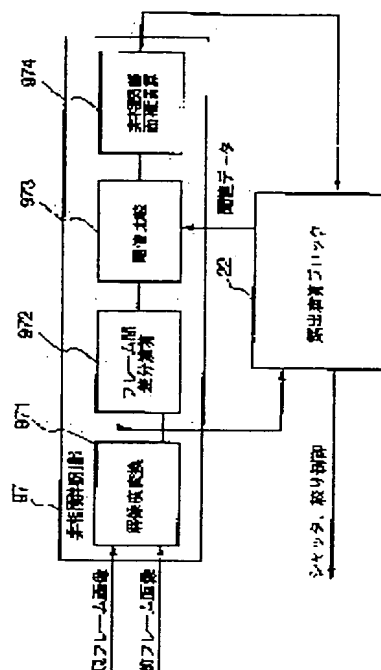
(22)Date of filing : 28.09.1999 (72)Inventor : KUBO HIROAKI

## (54) CAMERA

## (57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To reduce an image-shake of a photographed image attended with a movement of an object to the utmost.

SOLUTION: Images of an object picked up twice by an image pickup section 4 are captured before the main exposure, an inter-frame difference arithmetic section 972 takes a difference between data of both the object images by corresponding pixels, a threshold comparison section 973 compares the difference with a threshold to extract pixels whose value is a threshold level or over as a non-correlation part, and a non-correlation part area arithmetic section 974 obtains a ratio of the non-correlation part area of the detected pixels to all the pixels. When the ratio of the non-correlation part area is high, it is discriminated that the object has a large motion, and an exposure arithmetic block 22 selects a velocity priority program line P3, an exposure time is set shorter than a standard exposure time so as to prevent an image-shake of the object from being caused.



## LEGAL STATUS

[Date of request for examination] 20.09.2000

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number] 3430994

[Date of registration] 23.05.2003

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(19) 日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号

特開2001-103366

(P2001-103366A)

(43) 公開日 平成13年4月13日 (2001.4.13)

(51) Int.Cl. <sup>7</sup>	識別記号	F I	テ-マコード*(参考)
H 0 4 N 5/235		H 0 4 N 5/235	2 H 0 0 2
G 0 3 B 7/097		G 0 3 B 7/097	5 C 0 2 2
H 0 4 N 5/335		H 0 4 N 5/335	Q 5 C 0 2 4

審査請求 有 請求項の数 8 O L (全 18 頁)

(21) 出願番号 特願平11-274400

(22) 出願日 平成11年9月28日 (1999.9.28)

(71) 出願人 000006079

ミノルタ株式会社

大阪府大阪市中央区安土町二丁目3番13号

大阪国際ビル

(72) 発明者 久保 広明

大阪市中央区安土町二丁目3番13号 大阪

国際ビル ミノルタ株式会社内

(74) 代理人 100067828

弁理士 小谷 悦司 (外2名)

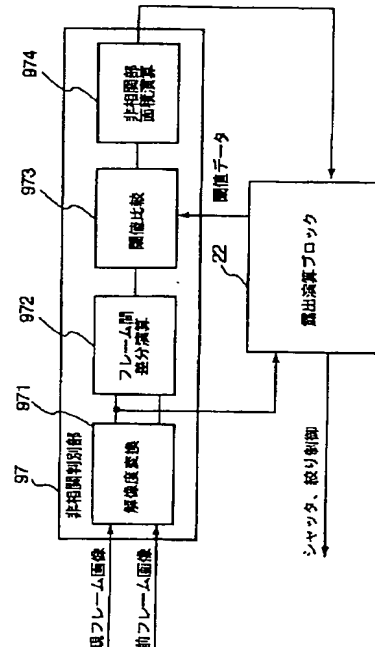
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 カメラ

(57) 【要約】

【課題】 被写体の動きに伴う撮影画像の像ぶれを可及的に低減する。

【解決手段】 本露光前に撮像部4で撮像された2回分の被写体画像を取り込み、フレーム間差分演算部972で両被写体画像の対応する画素毎にデータの差を取り、差を閾値比較部973で閾値と比較して閾値レベル以上の画素を非相関部として抽出し、非相関部面積演算部974で検出画素の全画素に対する非相関部面積の比率を求める。非相関部面積比が高い場合は被写体が動きが大きい状態であるとして、露出演算ブロック22で速度優先プログラムラインP3を選択し、標準の露光時間よりも短く設定し、被写体の像ぶれの発生を防止する。



## 【特許請求の範囲】

【請求項1】 本露光の指示を受けて被写体を第1の撮像部に撮像することで撮影を行うカメラにおいて、複数の受光素子が配列して構成され、被写体の少なくとも一部が撮像可能な第2の撮像部と、本露光の指示の前に前記第2の撮像部に少なくとも2回の撮像を行わせると共に本露光指示にตอบสนองして第1の撮像部に撮像を行わせる露出制御手段と、第2の撮像部で撮像された2つの被写体画像から被写体の動きに関する相関性の度合いを評価する評価手段と、前記評価手段からの評価結果に応じて前記本露光指示にตอบสนองする撮像動作における露出時間を設定する露出条件設定手段とを備えたことを特徴とするカメラ。

【請求項2】 前記第2の撮像部は、複数の受光素子が縦横に配置されて構成され、被写体像の撮像を可能にするものであることを特徴とする請求項1記載のカメラ。

【請求項3】 前記評価手段は、前記第2の撮像部の各受光素子に対応した容量を持ち、該第2の撮像部により撮像された画像を記憶する画像メモリと、前記2つの撮像画像の対応する画素間における画素レベルの差を所定の閾値と比較する比較手段と、所定画素数分に対して前記比較を行うと共に、同じ比較結果が得られた画素の数に対する所定画素数分の割合から前記相関性の度合いを決定する決定手段とを備えたことを特徴とする請求項1又は2記載のカメラ。

【請求項4】 前記決定手段は、前記対応する画素間における画素レベルの差が所定の閾値以上である画素の数を積算し、積算値と前記所定画素数分の割合を求め、該割合から前記相関性の度合いを決定することを特徴とする請求項3記載のカメラ。

【請求項5】 前記露出条件設定手段は、前記評価手段により前記相関性の度合いが低いと評価したときには、前記相関性が高いと評価した場合に比して短い露出時間を設定することを特徴とする請求項1～4のいずれかに記載のカメラ。

【請求項6】 前記露出条件設定手段は、被写体輝度から露出時間と絞り値を設定する標準プログラムラインと、該標準プログラムラインに比して露出時間をより短く設定する速度優先プログラムラインとを備え、前記相関性の度合いが低いと評価したときには、前記速度優先プログラムラインより露出時間を設定することを特徴とする請求項5記載のカメラ。

【請求項7】 前記決定手段は、前記相関性の度合いを前記割合から高、中、低の3段階で決定するものであり、前記露出条件設定手段は、前記標準プログラムラインに比して絞り値をより大きく設定する深度優先プログラムラインを備え、前記相関性の度合いが低のときは速度優先プログラムラインが選択され、前記相関性の度合いが中のときは標準プログラムラインが選択され、前記相関性の度合いが高のときは深度優先プログラムライン

が選択されることを特徴とする請求項6記載の記載のカメラ。

【請求項8】 前記決定手段は、前記相関性の度合いが高の場合において、被写体輝度が通常レベルに満たないときは、前記深度優先プログラムラインに代えて前記標準プログラムラインを選択することを特徴とする請求項7記載のカメラ。

【請求項9】 前記第2の撮像部と前記第1の撮像部とは同一物であることを特徴とする請求項1～8のいずれかに記載のカメラ。

## 【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、被写体を撮影するデジタルカメラや銀塩カメラ等のカメラに係り、特に撮影条件の設定に関する。

【0002】

【従来の技術】カメラ撮影においては、露出条件である絞り値 $A_v$ 及び露出時間（シャッタースピード） $T_v$ を撮影者が設定する方式のものが従来知られており、また撮影者による設定の負担を軽減するべく測光手段で得られる被写体輝度に応じた露出量 $E_v$ に対し、 $E_v = A_v + T_v$ の係数式を利用して予め各露出量毎の $A_v$ 、 $T_v$ 値をテーブル形式（プログラムライン）で準備しておき、得られた露出量 $E_v$ から自動的に絞り値 $A_v$ と露出時間 $T_v$ とを設定し得るようにした方式のものが知られている。また、近年では、上述のプログラムラインが複数準備されたカメラも知られている。

【0003】

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、被写体輝度等に基づいて露出条件を設定した場合、被写体の動きの大きさによっては撮影した画像にぶれが発生することがある。また、プログラムラインが複数準備されたカメラにおいても、適正なプログラムラインへの選択切替操作によってシャッターチャンスを失ってしまう可能性もあり、しかも、被写体が動体の場合などに適正なプログラムラインが選択される保証もなく、ある程度の撮影経験がなければ困難であるという問題がある。

【0004】本発明は上記に鑑みてなされたもので、被写体の動きに応じた適切な露出条件を自動的に設定することで、被写体とカメラ間の相対的な位置変位（ぶれ）を可及的に低減し得るデジタルカメラを提供することを目的とする。

【0005】

【課題を解決するための手段】本発明の画像撮影装置は、本露光の指示を受けて被写体を第1の撮像部に撮像することで撮影を行うカメラにおいて、複数の受光素子が配列して構成され、被写体の少なくとも一部が撮像可能な第2の撮像部と、本露光の指示の前に前記第2の撮像部に少なくとも2回の撮像を行わせると共に本露光指示にตอบสนองして第1の撮像部に撮像を行わせる露出制御手

段と、第2の撮像部で撮像された2つの被写体画像から被写体の動きに関する相関性の度合いを評価する評価手段と、前記評価手段からの評価結果に応じて前記本露光指示にตอบสนองする撮像動作における露出時間を設定する露出条件設定手段とを備えたものである。

【0006】この構成により、被写体あるいはその少なくとも一部を繰り返し撮像可能な第2の撮像部を利用して撮像した2つの被写体画像から被写体の動きに関する相関度合いが評価される。その評価結果に基づいて本露光における被写体の動きの大きさ（速さ）に応じた適切な露出時間（シャッタースピード）が自動的に設定されるので、被写体の動きに起因する撮影像のぶれが可及的に低減される。また、被写体とカメラ間の相対的な位置変位（ぶれ）に対しても有効となる。なお、第1の撮像部は、デジタルカメラの場合にあってはCCDなどの個体撮像素子から構成されるものであり、銀塩カメラの場合にあっては感光フィルムである。

【0007】また、前記第2の撮像部は、複数の受光素子が縦横に配置されて構成され、被写体像の撮像を可能とするものである。この構成によれば、被写体像の全体（すなわちフレーム画像）から相関度合いの評価ができることになるので、評価の精度が上がることとなる。

【0008】また、前記評価手段は、前記第2の撮像部の各受光素子に対応した容量を持ち、該第2の撮像部により撮像された画像を記憶する画像メモリと、前記2つの撮像画像の対応する画素間における画素レベルの差を所定の閾値と比較する比較手段と、所定画素数分に対して前記比較を行うと共に、同じ比較結果が得られた画素の数に対する所定画素数分との割合から前記相関性の度合いを決定する決定手段とを備えたものである。この構成によれば、画像メモリが第2の撮像部の受光素子数と同数であれば2つの被写体画像のうち、後に得られる被写体画像に対しては取り込みと同期して各画素単位 of 差分を得るようにすればよいし、また、2倍の記憶容量を少なくとも有する場合には両被写体画像を取り込んだ後、各画素毎の差分を得るようにすればよい。また、被写体画像を構成する各画素のデータであるレベルデータの差を利用するのみで相関性の度合いが評価可能になるので、評価のための構成が簡易なものとなる。

【0009】また、前記決定手段は、前記対応する画素間における画素レベルの差が所定の閾値以上である画素の数を積算し、積算値と前記所定画素数分との割合を求め、該割合から前記相関性の度合いを決定するようにしてもよい。この構成によれば、画素レベルの差が所定の閾値以上である画素数に対して積算を行うので、画素毎の異同を的確に抽出することが可能となる。また、積算値と所定画素数分との割合から相関性の度合いを決定するので、被写体の動きの程度がより客観的にとらえられる。

【0010】また、前記露出条件設定手段は、前記評価

手段により前記相関性の度合いが低いと評価したときには、前記相関性が高いと評価した場合に比して短い露出時間を設定することを特徴とするものである。この構成によれば、被写体画像間の相関性が低い（すなわち被写体の動きが大きい）と評価されるときには、露光時間がより短く自動設定されるので、撮影された被写体の像ぶれが防止される。

【0011】また、前記露出条件設定手段は、被写体輝度から露出時間と絞り値を設定する標準プログラムラインと、該標準プログラムラインに比して露出時間をより短く設定する速度優先プログラムラインとを備え、前記相関性の度合いが低いと評価したときには、前記速度優先プログラムラインより露出時間を設定することを特徴とするものである。この構成によれば、相関性の度合いが低いと評価されたときには、撮影された被写体の像ぶれが防止される露出時間が前記速度優先プログラムラインより自動設定される。

【0012】また、前記決定手段は、前記相関性の度合いを前記割合から高、中、低の3段階で決定するものであり、前記露出条件設定手段は、前記標準プログラムラインに比して絞り値をより大きく設定する深度優先プログラムラインを備え、前記相関性の度合いが低のときは速度優先プログラムラインが選択され、前記相関性の度合いが中のときは標準プログラムラインが選択され、前記相関性の度合いが高 of のときは深度優先プログラムラインが選択されることを特徴とするものである。この構成によれば、被写体の動きが小さいか無いような、静体の場合には、像ぶれが生じる心配はないことから、標準プログラムラインより大きな絞り値を設定する深度優先プログラムラインを選択することによって、被写界深度を深くできて画角内の複数の被写体にピントを合わせることが可能となる。

【0013】また、前記決定手段は、前記相関性の度合いが高の場合において、被写体輝度が通常レベルに満たないときは、前記深度優先プログラムラインに代えて前記標準プログラムラインを選択することが好ましい。この構成によれば、深度優先プログラムラインに代えて前記標準プログラムラインを採用することで、低輝度により露出時間がより長くなって手ぶれを生じさせるというような虞れが解消されることになる。

【0014】また、前記第2の撮像部と前記第1の撮像部とを同一物で兼用することが好ましく、これによれば第2の撮像部を別個付設する必要がなくなり、コスト面、小型化の点で好適となる。

【0015】

【発明の実施の形態】図1は、本発明に係るカメラが適用されるデジタルカメラの制御構成の一実施形態を示すブロック図である。図1において、デジタルカメラ1は、データ記憶部21に記憶された撮影制御プログラムに従って撮影動作を制御するカメラ制御部（CPU）2

と、操作スイッチ3と、被写体光像を撮像する撮像部4と、光軸上に介在された絞り51の開口度を制御する絞りドライバ5と、露出時間および電荷転送制御用のタイミングジェネレータ・センサドライバ6（以下、ドライバ6）と、アナログ信号処理部7と、ワークメモリとしての画像メモリ8と、デジタル画像処理部9と、液晶表示装置などのモニタ10とを備えている。メモリーカード11は、カメラ本体12に着脱自在に構成され、複数枚の画像データが保存可能な記憶容量を有している。

【0016】操作スイッチ3は、電源スイッチや、撮影準備を指示するS1スイッチ、及びリリース（本露光）を指示するS2スイッチとを有している。S1スイッチはシャッターボタンの半押しでオンし、S2スイッチはシャッターボタンの全押しでオンするものである。

【0017】撮像部4はマトリクス状に配列された固体撮像素子（受光部）と電荷転送部から構成されており、撮影レンズ41を介して被写体光像が結像される受光面の前面に、3原色透明フィルタがピクセル単位で例えば市松模様状に配列された単板式のエリアセンサである。

【0018】絞りドライバ5は、後述するカメラ制御部2で得られた絞り値に対応して絞り51の開口量を調整するものである。

【0019】ドライバ6は、カメラ制御部2からの指示に従って撮像部4に対する電荷蓄積動作、電荷読出・転送動作などを制御するものである。ドライバ6は、撮影動作前のプレビューモード（待機モード）時には、1/30（秒）毎に撮影動作を行わせ、また、リリース時には、後述するようにカメラ制御部2で設定された露出時間で撮像動作を行わせるものである。

【0020】アナログ信号処理部7は、CDS回路71、AGC回路72およびA/D変換回路73を備えており、撮像部4から出力されるアナログ画像信号に所定の信号処理を施した後に、デジタル信号に変換して出力するものである。即ち、CDS回路71は、アナログ画像信号に含まれるリセット雑音を低減するものである。AGC回路72は、アナログ画像信号のレベルを補正（感度補正）して正規化するものである。A/D変換回路73は、AGC回路72で正規化されたアナログ画像信号を所定ビット、例えば10ビットのデジタル画像信号（以下、フレーム画像データという）に変換するものである。

【0021】画像メモリ8は少なくとも撮像部4の受光素子数に対応した記憶容量を持ち、A/D変換回路73から出力されるフレーム画像データおよび、デジタル画像処理部9でデータ処理されたフレーム画像データを一時的に記憶して保存するためのものである。なお、この記憶容量は、好ましくは、2フレーム分持つのがよいが、1フレーム分であっても、既に記憶された1フレーム目に対して、2フレーム目をリアルタイムに差分をとって、レベル差を抽出することも可能である。

【0022】デジタル画像処理部9は、画像メモリ8に一旦保存されたフレーム画像データに対して所定の各種信号処理を行うものである。

【0023】画素補間部91は、R、G、Bの各色成分毎の各画素位置間に画素データを補間して解像度を上げるものである。即ち、本実施形態では、撮像部4としてR、G、Bの各色に対応する画素が市松模様状に配列されたCCDエリアセンサを用いているため、各色毎のフレーム画像は、他の2色の画素の配置位置を除いた離散的に配置された画素における画素データの集合として構成されている。このため、画素補間部91は、各画素で得られた画素データを用いて画素データ間のデータを補間生成するものである。画素データの補間は、例えばGの色成分のフレーム画像については、フレーム画像を構成する画像データを所定のフィルタパターンでマスキングした後、メディアン（中間値）フィルタを用いて、補間すべき位置の近傍の画素データ（周辺4画素）のうち、最大値と最小値とを除去した残りの画素データの平均値を演算し、その平均値を当該位置の画素データとして求めるようにしている。また、R、Bの色成分については周辺4画素の画素データの平均値で補間する。カメラ制御部2は、画素補間処理後の各色成分のフレーム画像を、再度、画像メモリ8に保存するようにしている。

【0024】カラーバランス制御部92は、補間された各色の画像データを画像メモリ8から読み出し、それぞれカメラ制御部2によって設定された調整データに基づいてそれぞれ独立にレベル補正（ゲイン補正）を行ってR、G、Bのホワイトバランス補正を行うものである。ホワイトバランス補正は、撮影被写体から本来白色と考えられる部分を輝度および彩度データから推測し、その部分のRGBそれぞれの平均値から、G/R比およびG/B比を求め、これらの比值をR、Bの補正ゲインとして補正演算するものである。補正後の画像データはカメラ制御部2により再度、画像メモリ8に保存される。

【0025】ガンマ補正部93は、画像メモリ8から読み出された画像データのレベルを色成分毎に所定のガンマ特性を用いて非線形に変換して、ホワイトバランス調整された画像データをモニタ10やその他外部出力用のモニタおよびプリンタ（図示せず）などの階調特性に適合するように補正するものである。この変換後の画像データはカメラ制御部2により再度、画像メモリ8に保存される。

【0026】画像圧縮／伸長部94は、画像メモリ8から読み出されたガンマ補正後の画像データを記録用に例えばJPEG方式などでデータ圧縮し、また、この圧縮後の画像データを再生時にデータ伸長するものである。ビデオエンコーダ95は、モニタ10の走査方式、例えばNTSC方式やPAL方式などに合った画像データに変換するものである。また、メモリーカードドライバ96は、メモリーカード11に対して、圧縮された画像データ

の書込および読出を制御するものである。

【0027】図2は、図1のデジタルカメラにおける露出制御値の演算ブロック図である。図2において、非相関判別分部97はデジタル画像処理部9内に設けられており、解像度変換部971と、相関部検出手段としてのフレーム間差分演算部972と、閾値比較部973と、面積演算手段としての非相関部面積演算部974とを有している。

【0028】解像度変換部971は、撮影待機時に画像メモリ8内に取り込まれる現（今回）フレーム画像および前（前回）フレーム画像の解像度を、相関処理の負担を軽減するべく、フレーム画像を構成する画素数を少なくするように変換するものである。

【0029】フレーム間差分演算部972は、画素数が縮小された現フレーム画像と前フレーム画像において、対応する画素毎のレベルデータの差分を取るようになっている。本実施形態では、差分の算出方法として、現フレーム画像のレベルデータから前回フレーム画像のレベルデータを減算するようにしている。

【0030】閾値比較部973は、差分を取ったフレーム画像の非相関部（相違部分）のレベル値を所定閾値データと比較し、所定閾値レベル以下の非相関部（相違部分）を除去して、被写体が動いたと判断される、フレーム間の非相関部を抽出するようになっている。比較方法は種々考えられるが、本実施形態では、現フレーム画像のレベルデータから前回フレーム画像のレベルデータを減算し、かつ減算結果が正の値となる場合のみを比較対象としている。他の方法としては、負の値となる場合を比較対象とするようにしてもよいし、あるいは正負問わず比較対照とするようにもよく、この場合には、得られた画素個数（本実施形態では、後述するように面積）の1/2を評価対象として扱えばよい。

【0031】非相関部面積演算部974は、非相関部の\*  
相関面積出力による使用AEプログラム

非相関面積比	被写体輝度条件	選択プログラム特性		
		深度優先プログラム	標準プログラム	速度優先プログラム
5%未満	通常輝度被写体	○		
	低輝度被写体		○	
5%以上	通常輝度被写体		○	
	低輝度被写体		○	
20%以上	通常輝度被写体			○
	低輝度被写体		○	

【0036】表1において、複数のプログラムラインとして、図5に示すように標準プログラムラインP1、この標準プログラムラインP1に比べて絞りを絞った焦点深度優先プログラムラインP2、標準プログラムライン

\* 面積を演算して、検出画素の全画素に対する非相関部面積の比率（非相関面積比）を求めるものである。なお、このことは、非相関部の画素個数を積算した積算値の検出画素の全画素個数に対する比率と等価である。

【0032】露出演算ブロック22はカメラ制御部2内に設けられており、解像度変換部971からの現フレーム画像の露出レベル（コントラスト）に応じて閾値データを閾値比較部973に出力すると共に、非相関部面積演算部974から入力される非相関面積比に応じて複数のプログラムラインから適正なプログラムラインを選択し、選択したプログラムラインを用いてリリース時の露出制御値（絞り値と露出時間）を設定するものである。

【0033】なお、請求項1における評価手段は画像メモリ、非相関判別分部97および露出演算ブロック22で構成されている。また、請求項3における比較手段は、フレーム間差分演算部972および閾値比較部973で構成されている。さらに、請求項3における決定手段は、非相関部面積演算部974および露出演算ブロック22で構成されている。また、請求項1における露出条件設定手段および露出制御手段は露出演算ブロック22で構成されている。したがって、カメラ制御部2は、撮影制御プログラムの他、複数のプログラムライン（本実施形態ではP1～P3）が記憶されているデータ記憶部21と、露出演算ブロック22とを有している。複数のプログラムラインは、被写体輝度に対応する露出時間と絞り値との関係がそれぞれ予め設定されているものである。

【0034】ここで、プログラムラインの選択処理について詳細に説明する。次の表1は、非相関面積比出力（動いている被写体部分の面積比出力）等に応じた、選択（採用）すべきプログラムラインを示している。

【0035】

【表1】

P1に比べて露出時間が短く設定された速度優先プログラムラインP3が予め用意されている。選択されるプログラムラインは、現フレーム画像と前回のフレーム画像の非相関面積比が5パーセント未満の場合で、被写体輝

度が通常輝度の場合は深度優先プログラムラインP2であり、低輝度の場合は標準プログラムラインP1である。5パーセント以上20%未満の場合には、被写体輝度の如何に関わりなく標準プログラムラインP1である。また、20パーセント以上の場合で、被写体輝度が通常輝度の場合は速度優先プログラムラインP3であり、低輝度の場合は標準プログラムラインP1である。

【0037】5パーセント未満の場合で、被写体輝度が低輝度の場合に標準プログラムラインP1を採用することとしたのは、深度優先プログラムラインP2を選択すると、露出時間が長くなってしまふ結果、手ぶれが発生される虞があることを考慮したもので、これを可及的に防止するためである。また、20パーセント以上の場合で、被写体輝度が低輝度の場合に標準プログラムラインP1を採用することとしたのは、速度優先プログラムラインP3を選択すると、適切な絞り値を設定できず、露光が全くアンダになってしまう場合があることを防止するためである。

【0038】ここで、被写体の動きが比較的小さい静状態の場合の被写体撮影画像（図3A）と非相関部データ（図3Bで黒色で示した部分）とが示されている。図3（A）において、画像1～3のようにコマ画像が所定周期で撮影されており、例えば画像2、1の差分が取られて非相関部データB1が得られるようになっている。画像3を取り込んだ後にS1スイッチが押されると、画像3、2の差分が取られて非相関部データB2が得られ、非相関部データB2の面積比が5パーセント未満と判断されれば、被写体とカメラの相対的な動きも小さいと見なし、深度優先プログラムラインP2が選択される。よって、通常動作状態（標準プログラムラインP1を選択した場合）の絞り値よりも大きな絞り値に設定されることによって焦点深度が良好なものとなり、絞りを絞った分だけ露光時間が遅くとも、被写体は通常動作状態よりも動きが少ないので、被写体へのピント合わせが困難になったり手ぶれが生じ易いなどという弊害は生じ難い。この状態でS2スイッチが押されると、画像4に示すようなぶれの無い被写体撮影画像が記録されることになる。なお、被写体輝度が低輝度の場合には、前述した理由により標準プログラムラインP1が採用される。

【0039】一方、被写体の動きが比較的大きい動体の場合について図4を用いて説明する。図4には、被写体撮影画像（図4A）、非相関部データ（図4Bで黒色で示した部分）、及び従来の標準プログラムラインP1を採用した固定プログラム露光の撮影画像（図4Cの画像1）が示されている。図4Aにおいて、画像1～2のように（それより前の分は示されていない）コマ画像が所定周期で撮影されており、例えば画像2、1の差分が取られて非相関部データB11が得られたとする。図4Aの画像2を取り込んでいるときにS1スイッチが押され

たとすると、この図4Aの画像2、1の差分から得られた非相関部データB11に対して、相関の度合いの評価が実行される。

【0040】ここで、非相関部データB11の面積比が20パーセント以上と判断されれば、被写体の動きが大きいと判断されて、速度優先プログラムラインP3が選択される。よって、ここでレリーズが指示されると、速度優先プログラムラインP3を採用されて通常の露光時間よりも短く設定されるため、被写体の動きが多少早くても図4Aの画像3に示すように被写体撮影画像にぶれが発生しにくい。

【0041】これに対し、非相関部データB11の面積比が20パーセント以上の場合に、従来の標準プログラムラインP1の固定プログラム露光の下で、レリーズが指示されたとする、図4Cの画像1に示すように、被写体の動きが早い分だけ被写体撮影画像にぶれが発生して不鮮明な画像となる。

【0042】なお、非相関部データB11の面積比が5パーセント以上20パーセント未満（被写体の動きが通常動作状態）であれば、標準プログラムラインP1が適正なプログラムラインとして選択されるようになっている。

【0043】図6は図1に示すデジタルカメラの動作の一例を示すフローチャートである。図6に示すように、電源スイッチ（図示せず）がオン状態において撮影モードが選択される（#1）と、ステップ#3で絞り5.1の絞りが開放状態に制御されてプレビュー状態となる。

【0044】ステップ#5で所定の露光時間（電荷蓄積時間）で撮像動作が行われ、撮像動作が終了すると、ステップ#7でデータ読出および転送が行われる。次いで、ステップ#9で、被写体輝度の測光（露出制御用）、測色（WB制御用）及び測距（AF制御用）の演算処理が行われ、各演算結果に基づいて標準プログラムラインP1に沿ったAE（露光制御用）、WB（ホワイトバランス）ゲインおよびAF（オートフォーカス）の各設定が行われる（ステップ#11）。続いて、ステップ#13で、撮像画像に対して、ホワイトバランス調整およびガンマ補正などの所定の信号処理が行われた後、このフレーム画像がビデオエンコーダ95を介してモニタ10にプレビュー表示（動画表示）される（ステップ#15）。

【0045】続いて、ステップ#17でS1スイッチがオンかどうか判定される。S1スイッチがオンでなければ、ステップ#5に戻って、ステップ#5～#15が繰り返される。ステップ#17でS1スイッチがオンであれば、AWB・AFの各値が固定（ロック）され（ステップ#19）、さらに、先の、すなわち、S1スイッチがオンされる直前に得た露出量E<sub>v</sub>と、露出制御値（絞り値と露出時間）が決定される（ステップ#21）。なお、この露出制御値の決定処理については後述

する。また、モニタ10上にはS1スイッチのオン直前の撮像画像が固定的に表示されている。

【0046】次いで、S2スイッチ（リリース）がオンかどうか判定される（ステップ#23）。S2スイッチがオンされていなければ、このS2スイッチのオン状態が所定時間継続したかどうか判断される（ステップ#25）。所定時間内であれば現状を維持し、所定時間を経過したのであれば、撮影意思なしと見なしてステップ#5に戻る。一方、ステップ#23でS2スイッチがオンされると、ステップ#27で、撮像部4をリセットした後に、設定された露出時間だけ電荷蓄積を行った後に、蓄積電荷を転送する（露光終了）。つまり、選択されたプログラムラインに沿って設定された絞り51の絞り値（開口量）と露出時間（ステップ#21）に基づいて撮像部4で被写体の撮像（本露光）が行われる。

【0047】さらに、ステップ#29で画像データの読み出しが行われる。読み出された画像データは、アナログ信号処理部7さらにデジタル画像処理部9で画素補間、カラーバランス調整、ガンマ補正および画像圧縮などの所定の信号処理を施された（ステップ#31）後、画像メモリ8に記憶される。次いで、処理後の画像はモニタ10上に静止画として表示される（ステップ#33）と共に、メモ리카ードドライバ96によりメモ리카ード11に記録される（ステップ#35）。

【0048】その後、絞りドライバ5を介して絞り51を開放に戻し、この状態で、画像の取り込みが行われる。

【0049】なお、再生モード時には、メモ리카ード11に記録された圧縮データがメモ리카ードドライバ96を介して画像圧縮／伸長部94に読み出され、データ伸長されて元の画像データに戻された後に、ビデオエンコーダ95で対応した走査方式のビデオ信号に変換されてモニタ10に表示出力される。また、電源スイッチ3をオフにすることによって撮影動作を終了する。

【0050】図7は、図6の露出制御値設定処理（#21）を説明するフローチャートである。図7に示すように、まず、ステップ#41で現フレーム画像および前フレーム画像はそれぞれ解像度変換されて画素数の縮小が行われた後に、ステップ#43で両フレーム間の対応する画素毎にレベルデータの差を取って、フレーム間の非相関部分を抽出する。次いで、ステップ#45でこの抽出データを閾値と比較し、閾値レベル以上を相関性がない非相関部として抽出した後に、ステップ#47で検出画素の全画素に対する非相関部面積の比率を求める。

【0051】次に、ステップ#49で非相関部面積比が5パーセント未満かどうかを判定し、5パーセント未満の場合（YES）には、ステップ#51で被写体輝度が通常輝度以上かどうかを判定し、通常輝度以上の場合（YES）には、被写体が静状態であると判断して、ステップ#53で深度優先プログラムラインP2を選択す

る。ステップ#51で通常輝度未満の場合（NO；低輝度）には、ステップ#55で標準プログラムラインP1を選択する。

【0052】また、ステップ#49で非相関部面積比が5パーセント以上の場合（NO）には、ステップ#57で非相関部面積比が20パーセント未満かどうかを判定し、5パーセント以上20パーセント未満の場合（YES）には、被写体の動きが通常設定範囲の動きであると判断して通常輝度および低輝度の何れの場合にも標準プログラムラインP1を選択する（ステップ#55）。一方、ステップ#57で非相関部面積比が20パーセント以上の場合（NO）には、被写体が通常よりも動状態であると判断し、次いで、ステップ#59で被写体輝度が通常輝度以上かどうかを判定し、被写体輝度が通常輝度以上の場合（YES）には、ステップ#61で速度優先プログラムラインP3を選択する。逆に、ステップ#59で被写体輝度が通常輝度未満の場合（NO）には、露光不足を防止するべく、ステップ#55で標準プログラムラインP1を選択する。

【0053】次いで、ステップ#63で、被写体の動きの大小（面積比の大小）に応じて選択された適正なプログラムラインに基づいて露出制御値（絞り値と露出時間）が設定される。

【0054】以上のように、動きが速い被写体の場合、通常動作状態の絞り値と露出時間ではふれた写真が撮られる可能性が高いと判断して、速度優先プログラムラインP3によって高速で露光を行い、また、動きの遅い被写体の場合、深度優先プログラムラインP2によって低速で露光を行っても画像ぶれが起こり難く、また、絞りを絞るので被写界深度が深くなって全体的に複数の被写体にピントが合いやすくなり、何れの場合にも、ぶれの少ない最適な露光が実現できる。また、被写体輝度が低輝度の場合には標準プログラムラインP1を選択して露光不足を回避するようにしたため、被写体の動きに応じた適切な露出制御値を自動的に設定することができる。

【0055】なお、本実施形態では、特に説明しなかったが、非相関部面積演算部974は、非相関部の面積を演算して、検出画素の全画素に対する非相関部面積の比率（非相関部面積比）を求めるように構成したが、実際には、フレーム間差分演算手段972で得られた非相関部分の画素数を演算し、この画素数から画像の相関度合いを決定するようにしてもよく、または画素数に対応した面積（面積比ではなく）から画像の相関度合いを決定するようにしてもよく、または全面積よりも小さな所定面積に対する面積比から画像の相関度合いを決定するようにしてもよい。

【0056】また、本実施形態では、被写体の動きの程度を評価するのに、フレーム間で対応する画素毎に差分を求めて、フレーム間における非相関部分を抽出して、非相関部分の面積の比率を求めるようにしたが、逆に、



相関性のある相関部分を抽出して、相関部分の面積の比率を求めるようにしてもよい。この場合には、相関部分の面積の比率が大きいほど、被写体の動きが遅い（少ない）ことになる。

【0057】さらに、本実施形態では、被写体の動きの状態を、動きが早い（激しい）動状態、通常の動状態および、動きが遅い（小さい）静状態の3つに分けて判別し、その判別結果に応じて露出制御値を設定するようにしたが、これに限らず、判別数を動状態と静状態の2つに分けて判別してもよいし、判別数が4以上の動作状態に分けて判別するようにしてもよく、これらの判別結果に応じて制御露出値を設定するようにしてもよい。この場合、判別数に応じたプログラムラインを用意すればよい。

【0058】また、動作状態に対する制御露出値の設定方法としては、プログラムラインの他、標準プログラムラインに対する係数をそれぞれ記憶部に準備しておき、相関比率の検出結果に応じて、対応する係数を通常のプログラムラインに乗算部で乗じることにより制御露出値（露出時間と絞り値）を求めるようにしてもよい。

【0059】なお、本発明は、被写体の動きの程度その他、結果的には、被写体とカメラ間の相対的な位置変位（ぶれ）を可及的に低減することも可能となるものである。

【0060】

【発明の効果】以上のように請求項1記載の発明によれば、撮像した被写体像間の画像の相関性の度合いを評価し、その評価結果に基づいて被写体の動きに応じた適切な露出時間を自動的に設定するため、被写体の像のぶれを可及的に低減することができる。

【0061】請求項2記載の発明によれば、被写体像の全体（すなわちフレーム画像）から相関度合いの評価ができるので、評価の精度を上げることができる。

【0062】また、請求項3記載の発明によれば、被写体像間の相関部（または非相関部）を検出することで、被写体の動き状態を容易かつ正確に判定することができる。しかも、画素のデータであるレベルデータの差を利用するのみで相関性の度合いが評価可能になるので、評価のための構成を簡易なものとすることができる。

【0063】さらに、請求項4記載の発明によれば、画素毎の異同を的確に抽出することができる。また、積算値と所定画素数分の割合から相関性の度合いを決定するので、被写体の動きの程度がより客観的にとらえることができる。

【0064】さらに、請求項5、6記載の発明によれば、フレーム画像間の相関性が低いと判断したときには、被写体の動きに応じた適切な露光時間がより短く自動設定されるため、動体である被写体の像ぶれを防止できる。

【0065】請求項7記載の発明によれば、被写体が通常動作状態よりも静体の場合には、像ぶれが生じないことから、被写界深度の深い状態で撮影ができる。

【0066】請求項8記載の発明によれば、低輝度により露出時間がより長くなって手ぶれを生じさせる虞れが可及的に解消できる。

【0067】請求項9記載の発明によれば、第2の撮像部を別個付設する必要がなく、コストダウン、小型化が図れる。

10 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施形態におけるデジタルカメラの制御構成を示すブロック図である。

【図2】図1のデジタルカメラにおける露出制御値の演算ブロック図である。

【図3】Aは比較的動きの小さな被写体の各画像データを示す図、Bはこれに対するフレーム間の非相関部データを示す図である。

【図4】Aの画像1、2は比較的動きの大きな被写体の各画像データ、画像3は本露光での撮影画像（非相関データによりプログラムシフトを行う場合）を示す図、B11はAの画像1、2の画像データに対するフレーム間の非相関部データを示す図、Cは標準プログラムラインによる固定プログラム露光によるもので、像ぶれが生じている画像を示す図である。

【図5】露出量E<sub>v</sub>に対する各種プログラムラインである。

【図6】図1のデジタルカメラの動作を示すフローチャートである。

40 【図7】図6の露出制御値設定処理（#8）を詳細に説明するフローチャートである。

【符号の説明】

1 デジタルカメラ

2 カメラ制御部

21 データ記憶部

22 露出演算ブロック

3 カメラ操作スイッチ

4 撮像部

5 絞りドライバ

51 光学絞り

6 タイミングジェネレータ・センサドライバ

7 アナログ信号処理部

8 画像取込部

9 デジタル画像処理部

97 非相関判別ブロック

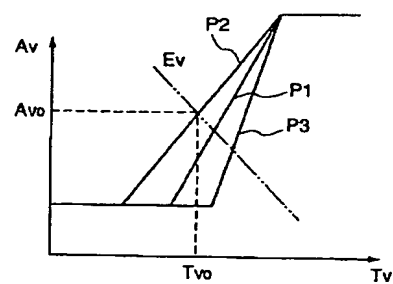
971 解像度変換部

972 フレーム間差分演算部

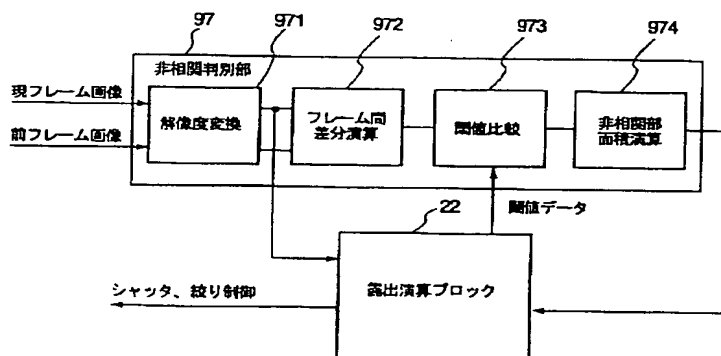
973 閾値比較部

974 非相関部面積演算部

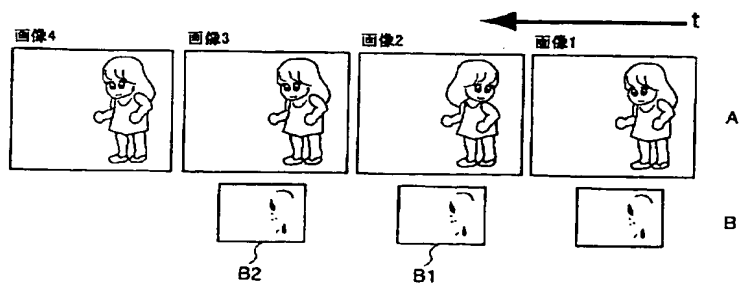
【圖5】



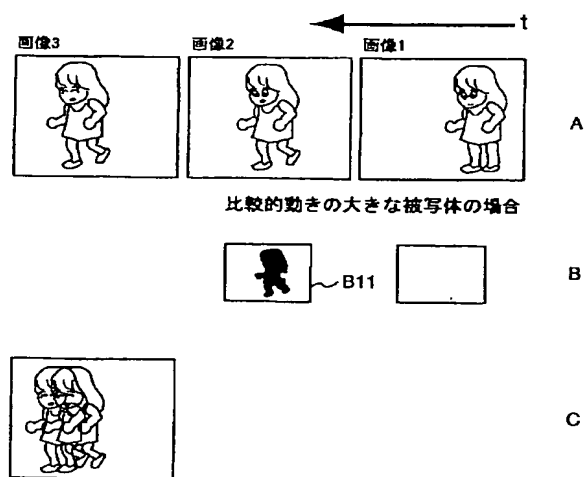
【圖 2】



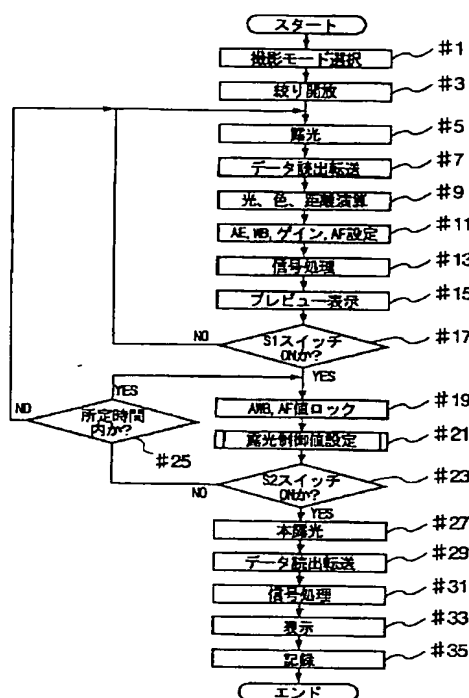
【圖 3】



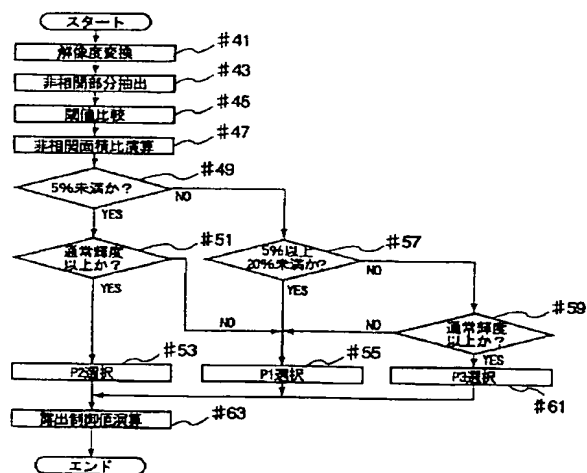
【図4】



【図6】



【図7】



【手続補正書】

【提出日】平成12年9月20日(2000.9.20)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正内容】

【書類名】 明細書

【発明の名称】 カメラ

【特許請求の範囲】

【請求項1】 本露光の指示を受けて被写体を第1の撮像部に撮像することで撮影を行うカメラにおいて、複数の受光素子が配列して構成され、被写体の少なくとも一部が撮像可能な第2の撮像部と、本露光の指示の前に前記第2の撮像部に少なくとも2回の撮像を行わせると共に本露光指示にตอบสนองして第1の撮像部に撮像を行わせる露出制御手段と、第2の撮像部で撮像された2つの被写体画像から被写体の動きに関する相関性の度合いを評価する評価手段と、前記評価手段からの評価結果に応じて前記本露光指示にตอบสนองする撮像動作における露出時間を設定する露出条件設定手段とを備え、前記露出条件設定手段は、前記評価手段により前記相関性の度合いが低いと評価したときには、前記相関性が高いと評価した場合に比して短い露出時間を設定することを特徴とするカメラ。

【請求項2】 前記第2の撮像部により撮像された被写体画像を表示する表示手段を備えたことを特徴とする請求項1記載のカメラ。

【請求項3】 前記評価手段は、前記第2の撮像部の各受光素子に対応した容量を持ち、該第2の撮像部により撮像された画像を記憶する画像メモリと、前記2つの撮像画像の対応する画素間における画素レベルの差を所定の閾値と比較する比較手段と、所定画素数分に対して前記比較を行うと共に、同じ比較結果が得られた画素の数に対する所定画素数分の割合から前記相関性の度合いを決定する決定手段とを備えたことを特徴とする請求項1又は2記載のカメラ。

【請求項4】 前記決定手段は、前記対応する画素間における画素レベルの差が所定の閾値以上である画素の数を積算し、積算値と前記所定画素数分の割合を求め、該割合から前記相関性の度合いを決定することを特徴とする請求項3記載のカメラ。

【請求項5】 本露光の指示を受けて被写体を第1の撮像部に撮像することで撮影を行うカメラにおいて、複数の受光素子が配列して構成され、被写体の少なくとも一部が撮像可能な第2の撮像部と、本露光の指示の前に前記第2の撮像部に少なくとも2回の撮像を行わせると共に本露光指示にตอบสนองして第1の撮像部に撮像を行わせる露出制御手段と、第2の撮像部で撮像された2つの被写

体画像から被写体の動きに関する相関性の度合いを評価する評価手段と、前記評価手段からの評価結果に応じて前記本露光指示にตอบสนองする撮像動作における露出時間を設定する露出条件設定手段とを備え、前記露出条件設定手段は、被写体輝度から露出時間と絞り値を設定する標準プログラムラインと、該標準プログラムラインに比して露出時間をより短く設定する速度優先プログラムラインとを備え、前記相関性の度合いが低いと評価したときには、前記速度優先プログラムラインより露出時間を設定することを特徴とするカメラ。

【請求項6】 本露光の指示を受けて被写体を第1の撮像部に撮像することで撮影を行うカメラにおいて、複数の受光素子が配列して構成され、被写体の少なくとも一部が撮像可能な第2の撮像部と、本露光の指示の前に前記第2の撮像部に少なくとも2回の撮像を行わせると共に本露光指示にตอบสนองして第1の撮像部に撮像を行わせる露出制御手段と、第2の撮像部で撮像された2つの被写体画像から被写体の動きに関する相関性の度合いを評価する評価手段と、前記評価手段からの評価結果に応じて前記本露光指示にตอบสนองする撮像動作における露出時間を設定する露出条件設定手段とを備え、前記露出条件設定手段は、被写体輝度から露出時間と絞り値を設定する標準プログラムラインと、該標準プログラムラインに比して絞り値をより大きく設定する深度優先プログラムラインとを備え、前記相関性の度合いが高いと評価したときには、前記深度優先プログラムラインにより絞り値を設定することを特徴とするカメラ。

【請求項7】 前記露出条件設定手段は、前記被写体輝度が所定レベルに満たないときは、前記標準プログラムラインを選択することを特徴とする請求項5又は6記載のカメラ。

【請求項8】 前記第2の撮像部と前記第1の撮像部とは同一物であることを特徴とする請求項1～8のいずれかに記載のカメラ。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、被写体を撮影するデジタルカメラや銀塩カメラ等のカメラに係り、特に撮影条件の設定に関する。

【0002】

【従来の技術】カメラ撮影においては、露出条件である絞り値 $A_v$ 及び露出時間(シャッタースピード) $T_v$ を撮影者が設定する方式のものが従来知られており、また撮影者による設定の負担を軽減するべく測光手段で得られる被写体輝度に応じた露出量 $E_v$ に対し、 $E_v = A_v + T_v$ の関係式を利用して予め各露出量毎の $A_v$ 、 $T_v$ 値をテーブル形式(プログラムライン)で準備しておき、得られた露出量 $E_v$ から自動的に絞り値 $A_v$ と露出時間 $T_v$ とを設定し得るようにした方式のものが知られ

ている。また、近年では、上述のプログラムラインが複数準備されたカメラも知られている。

【0003】

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、被写体輝度等に基づいて露出条件を設定した場合、被写体の動きの大きさによっては撮影した画像にぶれが発生することがある。また、プログラムラインが複数準備されたカメラにおいても、適正なプログラムラインへの選択切替操作によってシャッターチャンスを失ってしまう可能性もあり、しかも、被写体が動体の場合などに適正なプログラムラインが選択される保証もなく、ある程度の撮影経験がなければ困難であるという問題がある。

【0004】本発明は上記に鑑みてなされたもので、被写体の動きに応じた適切な露出条件を自動的に設定することで、被写体とカメラ間の相対的な位置変位（ぶれ）を可及的に低減し得るカメラを提供することを目的とする。

【0005】

【課題を解決するための手段】本発明は、本露光の指示を受けて被写体を第1の撮像部に撮像することで撮影を行うカメラにおいて、複数の受光素子が配列して構成され、被写体の少なくとも一部が撮像可能な第2の撮像部と、本露光の指示の前に前記第2の撮像部に少なくとも2回の撮像を行わせると共に本露光指示に回答して第1の撮像部に撮像を行わせる露出制御手段と、第2の撮像部で撮像された2つの被写体画像から被写体の動きに関する相関性の度合いを評価する評価手段と、前記評価手段からの評価結果に応じて前記本露光指示に回答する撮像動作における露出時間を設定する露出条件設定手段とを備え、前記露出条件設定手段は、前記評価手段により前記相関性の度合いが低いと評価したときには、前記相関性が高いと評価した場合に比して短い露出時間を設定するものである。

【0006】この構成により、被写体あるいはその少なくとも一部を繰り返し撮像可能な第2の撮像部を利用して撮像した2つの被写体画像から被写体の動きに関する相関度合いが評価される。その評価結果に基づいて本露光における被写体の動きの大きさ（速さ）に応じた適切な露出時間（シャッタースピード）が自動的に設定されるので、被写体の動きに起因する撮影像のぶれが可及的に低減される。すなわち、被写体画像間の相関性が低い（すなわち被写体の動きが大きい）と評価されるときには、露光時間がより短く自動設定されるので、撮影された被写体の像ぶれが防止される。また、被写体とカメラ間の相対的な位置変位（ぶれ）に対しても有効となる。なお、第1の撮像部は、デジタルカメラの場合にあってはCCDなどの個体撮像素子から構成されるものであり、銀塩カメラの場合にあっては感光フィルムである。

【0007】また、前記第2の撮像部により撮像された被写体画像を表示する表示手段を備えてもよく、この構

成により、第2の撮像部により撮像された被写体画像が表示手段に表示される。

【0008】また、前記評価手段は、前記第2の撮像部の各受光素子に対応した容量を持ち、該第2の撮像部により撮像された画像を記憶する画像メモリと、前記2つの撮像画像の対応する画素間における画素レベルの差を所定の閾値と比較する比較手段と、所定画素数分に対して前記比較を行うと共に、同じ比較結果が得られた画素の数に対する所定画素数分との割合から前記相関性の度合いを決定する決定手段とを備えたものである。この構成によれば、画像メモリが第2の撮像部の受光素子数と同数であれば2つの被写体画像のうち、後に得られる被写体画像に対しては取り込みと同期して各画素単位の差分を得るようにすればよいし、また、2倍の記憶容量を少なくとも有する場合には両被写体画像を取り込んだ後、各画素毎の差分を得るようにすればよい。また、被写体画像を構成する各画素のデータであるレベルデータの差を利用するのみで相関性の度合いが評価可能になるので、評価のための構成が簡易なものとなる。

【0009】また、前記決定手段は、前記対応する画素間における画素レベルの差が所定の閾値以上である画素の数を積算し、積算値と前記所定画素数分との割合を求め、該割合から前記相関性の度合いを決定するようにしてもよい。この構成によれば、画素レベルの差が所定の閾値以上である画素数に対して積算を行うので、画素毎の異同を的確に抽出することが可能となる。また、積算値と所定画素数分との割合から相関性の度合いを決定するので、被写体の動きの程度がより客観的にとらえられる。

【0010】また、本露光の指示を受けて被写体を第1の撮像部に撮像することで撮影を行うカメラにおいて、複数の受光素子が配列して構成され、被写体の少なくとも一部が撮像可能な第2の撮像部と、本露光の指示の前に前記第2の撮像部に少なくとも2回の撮像を行わせると共に本露光指示に回答して第1の撮像部に撮像を行わせる露出制御手段と、第2の撮像部で撮像された2つの被写体画像から被写体の動きに関する相関性の度合いを評価する評価手段と、前記評価手段からの評価結果に応じて前記本露光指示に回答する撮像動作における露出時間を設定する露出条件設定手段とを備え、前記露出条件設定手段は、被写体輝度から露出時間と絞り値を設定する標準プログラムラインと、該標準プログラムラインに比して露出時間をより短く設定する速度優先プログラムラインとを備え、前記相関性の度合いが低いと評価したときには、前記速度優先プログラムラインより露出時間を設定するようにしてもよい。この構成により、相関性の度合いが低いと評価されたときには、撮影された被写体の像ぶれが防止される露出時間が前記速度優先プログラムラインより自動設定される。

【0011】また、本露光の指示を受けて被写体を第1

の撮像部に撮像することで撮影を行うカメラにおいて、複数の受光素子が配列して構成され、被写体の少なくとも一部が撮像可能な第2の撮像部と、本露光の指示の前に前記第2の撮像部に少なくとも2回の撮像を行わせると共に本露光指示にตอบสนองして第1の撮像部に撮像を行わせる露出制御手段と、第2の撮像部で撮像された2つの被写体画像から被写体の動きに関する相関性の度合いを評価する評価手段と、前記評価手段からの評価結果に応じて前記本露光指示にตอบสนองする撮像動作における露出時間を設定する露出条件設定手段とを備え、前記露出条件設定手段は、被写体輝度から露出時間と絞り値を設定する標準プログラムラインと、該標準プログラムラインに比して絞り値をより大きく設定する深度優先プログラムラインとを備え、前記相関性の度合いが高いと評価したときには、前記深度優先プログラムラインにより絞り値を設定するようにしてもよい。この構成により、被写体の動きが小さいか無いような、静体の場合には、像ぶれが生じる心配はないことから、標準プログラムラインより大きな絞り値を設定する深度優先プログラムラインを選択することによって、被写界深度を深くできて画角内の複数の被写体にピントを合わせることが可能となる。

【0012】また、前記露出条件設定手段は、前記被写体輝度が所定レベルに満たないときは、前記標準プログラムラインを選択するようにしてもよい。この構成によれば、低輝度により露出時間がより長くなって手ぶれを生じさせるというような虞れが解消されることになる。

【0013】また、前記第2の撮像部と前記第1の撮像部とを同一物で兼用することが好ましく、これによれば第2の撮像部を別個付設する必要がなくなり、コスト面、小型化の点で好適となる。

【0014】

【発明の実施の形態】図1は、本発明に係るカメラが適用されるデジタルカメラの制御構成の一実施形態を示すブロック図である。図1において、デジタルカメラ1は、データ記憶部21に記憶された撮影制御プログラムに従って撮影動作を制御するカメラ制御部(CPU)2と、操作スイッチ3と、被写体光像を撮像する撮像部4と、光軸上に介在された絞り51の開口度を制御する絞りドライバ5と、露出時間および電荷転送制御用のタイミングジェネレータ・センサドライバ6(以下、ドライバ6)と、アナログ信号処理部7と、ワークメモリとしての画像メモリ8と、デジタル画像処理部9と、液晶表示装置などのモニタ10とを備えている。メモリーカード11は、カメラ本体12に着脱自在に構成され、複数枚の画像データが保存可能な記憶容量を有している。

【0015】操作スイッチ3は、電源スイッチや、撮影準備を指示するS1スイッチ、及びリリース(本露光)を指示するS2スイッチとを有している。S1スイッチはシャッターボタンの半押しでオンし、S2スイッチはシャッターボタンの全押しでオンするものである。

【0016】撮像部4はマトリクス状に配列された固体撮像素子(受光部)と電荷転送部から構成されており、撮影レンズ41を介して被写体光像が結像される受光面の前面に、3原色透明フィルタがピクセル単位で例えば市松模様状に配列された単板式のエリアセンサである。

【0017】絞りドライバ5は、後述するカメラ制御部2で得られた絞り値に対応して絞り51の開口量を調整するものである。

【0018】ドライバ6は、カメラ制御部2からの指示に従って撮像部4に対する電荷蓄積動作、電荷読出・転送動作などを制御するものである。ドライバ6は、撮影動作前のプレビューモード(待機モード)時には、1/30(秒)毎に撮影動作を行わせ、また、リリース時には、後述するようにカメラ制御部2で設定された露出時間で撮像動作を行わせるものである。

【0019】アナログ信号処理部7は、CDS回路71、AGC回路72およびA/D変換回路73を備えており、撮像部4から出力されるアナログ画像信号に所定の信号処理を施した後に、デジタル信号に変換して出力するものである。即ち、CDS回路71は、アナログ画像信号に含まれるリセット雑音を低減するものである。AGC回路72は、アナログ画像信号のレベルを補正(感度補正)して正規化するものである。A/D変換回路73は、AGC回路72で正規化されたアナログ画像信号を所定ビット、例えば10ビットのデジタル画像信号(以下、フレーム画像データという)に変換するものである。

【0020】画像メモリ8は少なくとも撮像部4の受光素子数に対応した記憶容量を持ち、A/D変換回路73から出力されるフレーム画像データおよび、デジタル画像処理部9でデータ処理されたフレーム画像データを一時的に記憶して保存するためのものである。なお、この記憶容量は、好ましくは、2フレーム分持つのがよいが、1フレーム分であっても、既に記憶された1フレーム目に対して、2フレーム目をリアルタイムに差分をとって、レベル差を抽出することも可能である。

【0021】デジタル画像処理部9は、画像メモリ8に一旦保存されたフレーム画像データに対して所定の各種信号処理を行うものである。

【0022】画素補間部91は、R、G、Bの各色成分毎の各画素位置間に画素データを補間して解像度を上げるものである。即ち、本実施形態では、撮像部4としてR、G、Bの各色に対応する画素が市松模様状に配列されたCCDエリアセンサを用いているため、各色毎のフレーム画像は、他の2色の画素の配置位置を除いた離散的に配置された画素における画素データの集合として構成されている。このため、画素補間部91は、各画素で得られた画素データを用いて画素データ間のデータを補間生成するものである。画素データの補間は、例えばGの色成分のフレーム画像については、フレーム画像を構

成する画像データを所定のフィルタパターンでマスキングした後、メディアン（中間値）フィルタを用いて、補間すべき位置の近傍の画素データ（周辺4画素）のうち、最大値と最小値とを除去した残りの画素データの平均値を演算し、その平均値を当該位置の画素データとして求めるようにしている。また、R、Bの色成分については周辺4画素の画素データの平均値で補間する。カメラ制御部2は、画素補間処理後の各色成分のフレーム画像を、再度、画像メモリ8に保存するようにしている。

【0023】カラーバランス制御部92は、補間された各色の画像データを画像メモリ8から読み出し、それぞれカメラ制御部2によって設定された調整データに基づいてそれぞれ独立にレベル補正（ゲイン補正）を行ってR、G、Bのホワイトバランス補正を行うものである。ホワイトバランス補正は、撮影被写体から本来白色と考えられる部分を輝度および彩度データから推測し、その部分のRGBそれぞれの平均値から、 $G/R$ 比および $G/B$ 比を求め、これらの比値をR、Bの補正ゲインとして補正演算するものである。補正後の画像データはカメラ制御部2により再度、画像メモリ8に保存される。

【0024】ガンマ補正部93は、画像メモリ8から読み出された画像データのレベルを色成分毎に所定のガンマ特性を用いて非線形に変換して、ホワイトバランス調整された画像データをモニタ10やその他外部出力用のモニタおよびプリンタ（図示せず）などの階調特性に適合するように補正するものである。この変換後の画像データはカメラ制御部2により再度、画像メモリ8に保存される。

【0025】画像圧縮／伸長部94は、画像メモリ8から読み出されたガンマ補正後の画像データを記録用に例えばJPEG方式などでデータ圧縮し、また、この圧縮後の画像データを再生時にデータ伸長するものである。ビデオエンコーダ95は、モニタ10の走査方式、例えばNTSC方式やPAL方式などに合った画像データに変換するものである。また、メモリカードドライバ96は、メモリカード11に対して、圧縮された画像データの書込および読出を制御するものである。

【0026】図2は、図1のデジタルカメラにおける露出制御値の演算ブロック図である。図2において、非相関判別分部97はデジタル画像処理部9内に設けられており、解像度変換部971と、相関部検出手段としてのフレーム間差分演算部972と、閾値比較部973と、面積演算手段としての非相関部面積演算部974とを有している。

【0027】解像度変換部971は、撮影待機時に画像メモリ8内に取り込まれる現（今回）フレーム画像および前（前回）フレーム画像の解像度を、相関処理の負担を軽減するべく、フレーム画像を構成する画素数を少なくするように変換するものである。

【0028】フレーム間差分演算部972は、画素数が

縮小された現フレーム画像と前フレーム画像において、対応する画素毎のレベルデータの差分を取るようになってい。本実施形態では、差分の算出方法として、現フレーム画像のレベルデータから前回フレーム画像のレベルデータを減算するようにしている。

【0029】閾値比較部973は、差分を取ったフレーム画像の非相関部（相違部分）のレベル値を所定閾値データと比較し、所定閾値レベル以下の非相関部（相違部分）を除去して、被写体が動いたと判断される、フレーム間の非相関部を抽出するようになっている。比較方法は種々考えられるが、本実施形態では、現フレーム画像のレベルデータから前回フレーム画像のレベルデータを減算し、かつ減算結果が正の値となる場合のみを比較対象としている。他の方法としては、負の値となる場合を比較対象するにしてもよいし、あるいは正負問わず比較対照としてもよく、この場合には、得られた画素個数（本実施形態では、後述するように面積）の $1/2$ を評価対象として扱えばよい。

【0030】非相関部面積演算部974は、非相関部の面積を演算して、検出画素の全画素に対する非相関部面積の比率（非相関面積比）を求めるものである。なお、このことは、非相関部の画素個数を積算した積算値の検出画素の全画素個数に対する比率と等価である。

【0031】露出演算ブロック22はカメラ制御部2内に設けられており、解像度変換部971からの現フレーム画像の露出レベル（コントラスト）に応じて閾値データを閾値比較部973に出力すると共に、非相関部面積演算部974から入力される非相関面積比に応じて複数のプログラムラインから適正なプログラムラインを選択し、選択したプログラムラインを用いてレリーズ時の露出制御値（絞り値と露出時間）を設定するものである。

【0032】なお、請求項1における評価手段は画像メモリ、非相関判別分部97および露出演算ブロック22で構成されている。また、請求項3における比較手段は、フレーム間差分演算部972および閾値比較部973で構成されている。さらに、請求項3における決定手段は、非相関部面積演算部974および露出演算ブロック22で構成されている。したがって、カメラ制御部2は、撮影制御プログラムの他、複数のプログラムライン（本実施形態ではP1～P3）が記憶されているデータ記憶部21と、露出演算ブロック22とを有している。複数のプログラムラインは、被写体輝度に対応する露出時間と絞り値との関係がそれぞれ予め設定されているものである。

【0033】ここで、プログラムラインの選択処理について詳細に説明する。次の表1は、非相関面積比出力（動いている被写体部分の面積比出力）等に応じた、選択（採用）すべきプログラムラインを示している。

【0034】

\*

【表1】

\*

相関面積出力による使用AEプログラム

非相関面積比	被写体輝度条件	選択プログラム特性		
		深度優先プログラム	標準プログラム	速度優先プログラム
5%未満	通常輝度被写体	○		
	低輝度被写体		○	
5%以上	通常輝度被写体		○	
	低輝度被写体		○	
20%以上	通常輝度被写体			○
	低輝度被写体		○	

【0035】表1において、複数のプログラムラインとして、図5に示すように標準プログラムラインP1、この標準プログラムラインP1に比べて絞りを絞った焦点深度優先プログラムラインP2、標準プログラムラインP1に比べて露出時間が短く設定された速度優先プログラムラインP3が予め用意されている。選択されるプログラムラインは、現フレーム画像と前回のフレーム画像の非相関面積比が5パーセント未満の場合で、被写体輝度が通常輝度の場合は深度優先プログラムラインP2であり、低輝度の場合は標準プログラムラインP1である。5パーセント以上20%未満の場合には、被写体輝度の如何に関わりなく標準プログラムラインP1である。また、20パーセント以上の場合で、被写体輝度が通常輝度の場合は速度優先プログラムラインP3であり、低輝度の場合は標準プログラムラインP1である。

【0036】5パーセント未満の場合で、被写体輝度が低輝度の場合に標準プログラムラインP1を採用することとしたのは、深度優先プログラムラインP2を選択すると、露出時間が長くなってしまい結果、手ぶれを発生される虞があることを考慮したもので、これを可及的に防止するためである。また、20パーセント以上の場合で、被写体輝度が低輝度の場合に標準プログラムラインP1を採用することとしたのは、速度優先プログラムラインP3を選択すると、適切な絞り値を設定できず、露光が全くアンダになってしまう場合があることを防止するためである。

【0037】ここで、被写体の動きが比較的小さい静止状態の場合の被写体撮影画像（図3A）と非相関部データ（図3Bで黒色で示した部分）とが示されている。図3（A）において、画像1～3のようにコマ画像が所定周期で撮影されており、例えば画像2、1の差分が取られて非相関部データB1が得られるようになっている。画像3を取り込んだ後にS1スイッチが押されると、画像3、2の差分が取られて非相関部データB2が得られ、非相関部データB2の面積比が5パーセント未満と判断

されれば、被写体とカメラの相対的な動きも小さいと見なして、深度優先プログラムラインP2が選択される。よって、通常動作状態（標準プログラムラインP1を選択した場合）の絞り値よりも大きな絞り値に設定されることによって焦点深度が良好なものとなり、絞りを絞った分だけ露光時間が遅くとも、被写体は通常動作状態よりも動きが少ないので、被写体へのビント合わせが困難になったり手ぶれが生じ易いなどという弊害は生じ難い。この状態でS2スイッチが押されると、画像4に示すようなぶれのない被写体撮影画像が記録されることになる。なお、被写体輝度が低輝度の場合には、前述した理由により標準プログラムラインP1が採用される。

【0038】一方、被写体の動きが比較的大きい動体の場合について図4を用いて説明する。図4には、被写体撮影画像（図4A）、非相関部データ（図4Bで黒色で示した部分）、及び従来の標準プログラムラインP1を採用した固定プログラム露光の撮影画像（図4Cの画像）が示されている。図4Aにおいて、画像1～2のように（それより前の分は示されていない）コマ画像が所定周期で撮影されており、例えば画像2、1の差分が取られて非相関部データB11が得られたとする。図4Aの画像2を取り込んでいるときにS1スイッチが押されたとする、この図4Aの画像2、1の差分から得られた非相関部データB11に対して、相関の度合いの評価が実行される。

【0039】ここで、非相関部データB11の面積比が20パーセント以上と判断されれば、被写体の動きが大きいと判断されて、速度優先プログラムラインP3が選択される。よって、ここでレリーズが指示されると、速度優先プログラムラインP3を採用されて通常の露光時間よりも短く設定されるため、被写体の動きが多少早くても図4Aの画像3に示すように被写体撮影画像にぶれが発生しにくい。

【0040】これに対し、非相関部データB11の面積



比が20パーセント以上の場合に、従来の標準プログラムラインP1の固定プログラム露光の下で、レリーズが指示されたとすると、図4Cの画像に示すように、被写体の動きが早い分だけ被写体撮影画像にぶれが発生して不鮮明な画像となる。

【0041】なお、非相関部データB11の面積比が5パーセント以上20パーセント未満（被写体の動きが通常動作状態）であれば、標準プログラムラインP1が適正なプログラムラインとして選択されるようになってい

る。  
【0042】図6は図1に示すデジタルカメラの動作の一例を示すフローチャートである。図6に示すように、電源スイッチ（図示せず）がオン状態において撮影モードが選択される（#1）と、ステップ#3で絞り51の絞りが開放状態に制御されてプレビュー状態となる。

【0043】ステップ#5で所定の露光時間（電荷蓄積時間）で撮像動作が行われ、撮像動作が終了すると、ステップ#7でデータ読出および転送が行われる。次いで、ステップ#9で、被写体輝度の測光（露出制御用）、測色（WB制御用）及び測距（AF制御用）の演算処理が行われ、各演算結果に基づいて標準プログラムラインP1に沿ったAE（露光制御用）、WB（ホワイトバランス）ゲインおよびAF（オートフォーカス）の各設定が行われる（ステップ#11）。続いて、ステップ#13で、撮像画像に対して、ホワイトバランス調整およびガンマ補正などの所定の信号処理が行われた後、このフレーム画像がビデオエンコーダ95を介してモニタ10にプレビュー表示（動画表示）される（ステップ#15）。

【0044】続いて、ステップ#17でS1スイッチがオンかどうか判定される。S1スイッチがオンでなければ、ステップ#5に戻って、ステップ#5～#15が繰り返される。ステップ#17でS1スイッチがオンであれば、AWB・AFの各値が固定（ロック）され（ステップ#19）、さらに、先の、すなわち、S1スイッチがオンされる直前に得た露出量Evと、露出制御値（絞り値と露出時間）が決定される（ステップ#21）。なお、この露出制御値の決定処理については後述する。また、モニタ10上にはS1スイッチのオン直前の撮像画像が固定的に表示されている。

【0045】次いで、S2スイッチ（レリーズ）がオンかどうか判定される（ステップ#23）。S2スイッチがオンされていないければ、S1スイッチのオン状態が所定時間継続したかどうか判断される（ステップ#25）。所定時間内であれば現状を維持し、所定時間を経過したのであれば、撮影意思なしと見なしてステップ#5に戻る。一方、ステップ#23でS2スイッチがオンされると、ステップ#27で、撮像部4をリセットした後に、設定された露出時間だけ電荷蓄積を行った後に、蓄積電荷を転送する（露光終了）。つまり、選択された

プログラムラインに沿って設定された絞り51の絞り値（開口量）と露出時間（ステップ#21）に基づいて撮像部4で被写体の撮像（本露光）が行われる。

【0046】さらに、ステップ#29で画像データの読み出しが行われる。読み出された画像データは、アナログ信号処理部7さらにデジタル画像処理部9で画素補間、カラーバランス調整、ガンマ補正および画像圧縮などの所定の信号処理を施された（ステップ#31）後、画像メモリ8に記憶される。次いで、処理後の画像はモニタ10上に静止画として表示される（ステップ#33）と共に、メモ리카ードドライバ96によりメモ리카ード11に記録される（ステップ#35）。

【0047】その後、絞りドライバ5を介して絞り51を開放に戻し、この状態で、画像の取り込みが行われる。

【0048】なお、再生モード時には、メモ리카ード11に記録された圧縮データがメモ리카ードドライバ96を介して画像圧縮／伸長部94に読み出され、データ伸長されて元の画像データに戻された後に、ビデオエンコーダ95で対応した走査方式のビデオ信号に変換されてモニタ10に表示出力される。また、電源スイッチ3をオフにすることによって撮影動作を終了する。

【0049】図7は、図6の露出制御値設定処理（#21）を説明するフローチャートである。図7に示すように、まず、ステップ#41で現フレーム画像および前フレーム画像はそれぞれ解像度変換されて画素数の縮小が行われた後に、ステップ#43で両フレーム間の対応する画素毎にレベルデータの差を取って、フレーム間の非相関部分を抽出する。次いで、ステップ#45でこの抽出データを閾値と比較し、閾値レベル以上を相関性がない非相関部として抽出した後に、ステップ#47で検出画素の全画素に対する非相関部面積の比率を求める。

【0050】次に、ステップ#49で非相関部面積比が5パーセント未満かどうかを判定し、5パーセント未満の場合（YES）には、ステップ#51で被写体輝度が通常輝度以上かどうかを判定し、通常輝度以上の場合（YES）には、被写体が静状態であると判断して、ステップ#53で深度優先プログラムラインP2を選択する。ステップ#51で通常輝度未満の場合（NO；低輝度）には、ステップ#55で標準プログラムラインP1を選択する。

【0051】また、ステップ#49で非相関部面積比が5パーセント以上の場合（NO）には、ステップ#57で非相関面積比が20パーセント未満かどうかを判定し、5パーセント以上20パーセント未満の場合（YES）には、被写体の動きが通常設定範囲の動きであると判断して通常輝度および低輝度の何れの場合にも標準プログラムラインP1を選択する（ステップ#55）。一方、ステップ#57で非相関面積比が20パーセント以上の場合（NO）には、被写体が通常よりも動状態であ

と  
ま  
し  
ると判断し、次いで、ステップ#59で被写体輝度が通常輝度以上かどうかを判定し、被写体輝度が通常輝度以上の場合（YES）には、ステップ#61で速度優先プログラムラインP3を選択する。逆に、ステップ#59で被写体輝度が通常輝度未満の場合（NO）には、露光不足を防止するべく、ステップ#55で標準プログラムラインP1を選択する。

【0052】次いで、ステップ#63で、被写体の動きの大小（面積比の大小）に応じて選択された適正なプログラムラインに基づいて露出制御値（絞り値と露出時間）が設定される。

【0053】以上のように、動きが速い被写体の場合、通常動作状態の絞り値と露出時間ではふれた写真が撮られる可能性が高いと判断して、速度優先プログラムラインP3によって高速で露光を行い、また、動きの遅い被写体の場合、深度優先プログラムラインP2によって低速で露光を行っても画像ぶれが起こり難く、また、絞りを絞るので被写界深度が深くなって全体的に複数の被写体にピントが合いやすくなり、何れの場合にも、ぶれの少ない最適な露光が実現できる。また、被写体輝度が低輝度の場合には標準プログラムラインP1を選択して露光不足を回避するようにしたため、被写体の動きに応じた適切な露出制御値を自動的に設定することができる。

【0054】なお、本実施形態では、特に説明しなかったが、非相関部面積演算部974は、非相関部の面積を演算して、検出画素の全画素に対する非相関部面積の比率（非相関面積比）を求めるように構成したが、実際には、フレーム間差分演算手段972で得られた非相関部分の画素数を演算し、この画素数から画像の相関度合いを決定するようにしてもよく、または画素数に対応した面積（面積比ではなく）から画像の相関度合いを決定するようにしてもよく、または全面積よりも小さな所定面積に対する面積比から画像の相関度合いを決定するようにしてもよい。

【0055】また、本実施形態では、被写体の動きの程度を評価するのに、フレーム間で対応する画素毎に差分を求めて、フレーム間における非相関部分を抽出して、非相関部分の面積の比率を求めるようにしたが、逆に、相関性のある相関部分を抽出して、相関部分の面積の比率を求めるようにしてもよい。この場合には、相関部分の面積の比率が大きいほど、被写体の動きが遅い（少ない）ことになる。

【0056】さらに、本実施形態では、被写体の動きの状態を、動きが早い（激しい）動状態、通常の動状態および、動きが遅い（小さい）静状態の3つに分けて判別し、その判別結果に応じて露出制御値を設定しようとしたが、これに限らず、判別数を動状態と静状態の2つに分けて判別してもよいし、判別数が4以上の動作状態に分けて判別するようにしてもよく、これらの判別結果に応じて制御露出値を設定するようにしてもよい。この

場合、判別数に応じたプログラムラインを用意すればよい。

【0057】また、動作状態に対する制御露出値の設定方法としては、プログラムラインの他、標準プログラムラインに対する係数をそれぞれ記憶部に準備しておき、相関比率の検出結果に応じて、対応する係数を通常のプログラムラインに乗算部で乗じることにより制御露出値（露出時間と絞り値）を求めるようにしてもよい。

【0058】なお、本発明は、被写体の動きの程度その他、結果的には、被写体とカメラ間の相対的な位置変位（ぶれ）を可及的に低減することも可能となるものである。

【0059】

【発明の効果】以上のように請求項1記載の発明によれば、撮像した被写体像間の画像の相関性の度合いを評価し、その評価結果に基づいて被写体の動きに応じた適切な露出時間を自動的に設定するため、被写体の像のぶれを可及的に低減することができ、特に、フレーム画像間の相関性が低いと判断したときには、被写体の動きに応じた適切な露光時間がより短く自動設定されるため、動体である被写体の像ぶれを防止できる。

【0060】請求項2記載の発明によれば、第2の撮像部により撮像された被写体画像を表示手段に表示できる。

【0061】請求項3記載の発明によれば、被写体像間の相関部（または非相関部）を検出することで、被写体の動き状態を容易かつ正確に判定することができる。しかも、画素のデータであるレベルデータの差を利用するのみで相関性の度合いが評価可能になるので、評価のための構成を簡易なものとすることができる。

【0062】請求項4記載の発明によれば、画素毎の異同を的確に抽出することができる。また、積算値と所定画素数分の割合から相関性の度合いを決定するので、被写体の動きの程度がより客観的にとらえることができる。

【0063】請求項5記載の発明によれば、相関性の度合いが低いと評価されたときには、撮影された被写体の像ぶれが防止される露出時間を前記速度優先プログラムラインより自動設定されるため、動体である被写体の像ぶれを防止できる。

【0064】請求項6記載の発明によれば、被写体の動きが小さいか無ような、静体の場合には、像ぶれが生じる心配はないことから、標準プログラムラインより大きな絞り値を設定する深度優先プログラムラインを選択することによって、被写界深度を深くできて画角内の複数の被写体にピントを合わせることができる。

【0065】請求項7記載の発明によれば、低輝度により露出時間がより長くなって手ぶれを生じさせる虞れが可及的に解消できる。

【0066】請求項8記載の発明によれば、第2の撮像

部を別個付設する必要がなく、コストダウン、小型化が図れる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施形態におけるデジタルカメラの制御構成を示すブロック図である。

【図2】図1のデジタルカメラにおける露出制御値の演算ブロック図である。

【図3】Aは比較的動きの小さな被写体の各画像データを示す図、Bはこれに対するフレーム間の非相関部データ、を示す図である。

【図4】Aの画像1、2は比較的動きの大きな被写体の各画像データ、画像3は本露光での撮影画像（非相関データによりプログラムシフトを行う場合）を示す図、B11はAの画像1、2の画像データに対するフレーム間の非相関部データを示す図、Cは標準プログラムラインによる固定プログラム露光によるもので、像ぶれが生じている画像を示す図である。

【図5】露出量E<sub>v</sub>に対する各種プログラムラインである。

【図6】図1のデジタルカメラの動作を示すフローチャートである。

\*

\*【図7】図6の露出制御値設定処理（#8）を詳細に説明するフローチャートである。

【符号の説明】

- 1 デジタルカメラ
- 2 カメラ制御部
- 21 データ記憶部
- 22 露出演算ブロック
- 3 カメラ操作スイッチ
- 4 撮像部
- 5 絞りドライバ
- 51 光学絞り
- 6 タイミングジェネレータ・センサドライバ
- 7 アナログ信号処理部
- 8 画像取込部
- 9 デジタル画像処理部
- 97 非相関判別ブロック
- 971 解像度変換部
- 972 フレーム間差分演算部
- 973 閾値比較部
- 974 非相関部面積演算部

フロントページの続き

Fターム(参考) 2H002 CC01 CC36 DB06 DB19 DB21  
DB24 FB21 FB23 FB35 GA13  
GA20 GA42 GA43 JA07 ZA01  
ZA02  
SC022 AA13 AB12 AB17 AB55 AC31  
AC42 AC69  
SC024 AA01 BA01 CA17 CA24 EA01  
EA02 FA01 FA11 HA18 HA24